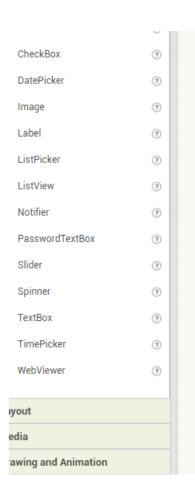
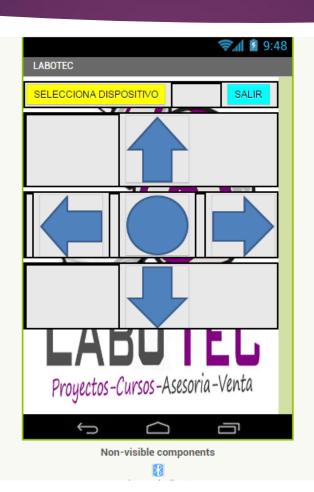
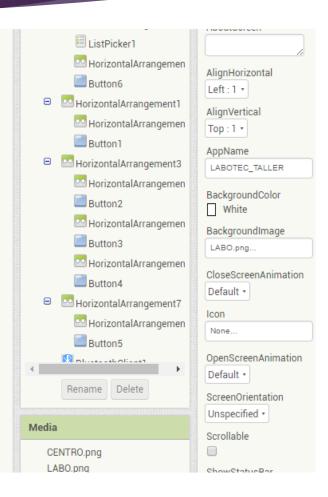
TALLER ARDUINO-ANDROID

APLICACIÓN CARRO CONTROLADO MEDIANTE BLUETOOTH

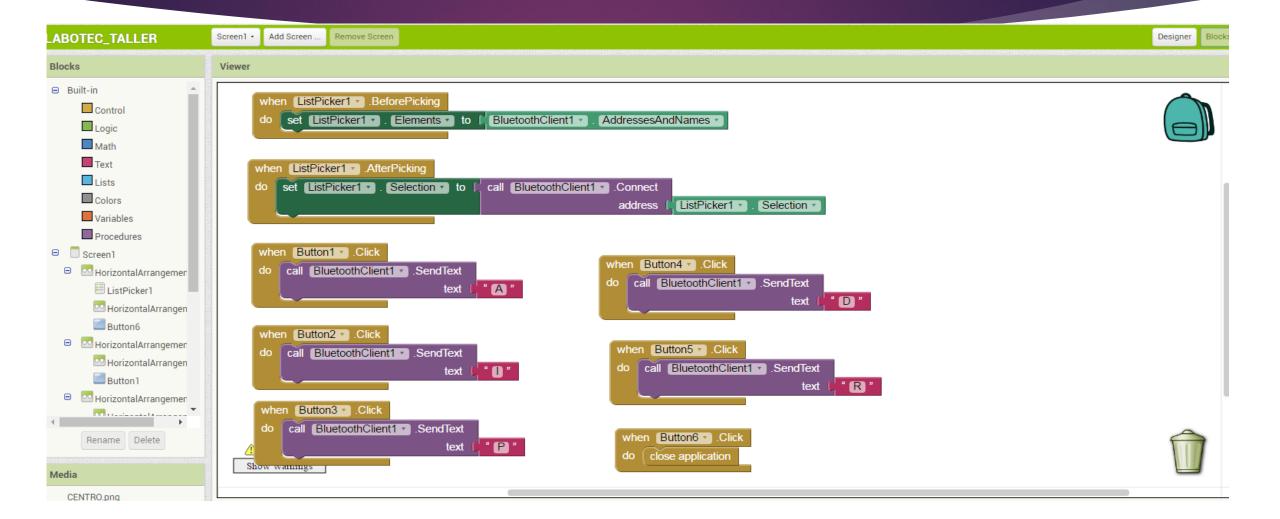
DISEÑO DE APLICACIÓN EN APP INVENTOR







DISEÑO DE APLICACIÓN EN APP INVENTOR



CARACTERISTICA ARDUINO-BLUETOOTH

- Es una comunicación serial a 9600 baudios.
- Es sencillo de configurar el puerto del arduino para la comunicación.
- Fácil de utilizar las funciones del arduino.
- Se utiliza un modulo bluetooth hc-05 (maestro-esclavo).
- El modulo esta configurado en esclavo(solo recepción).
- Se utiliza el driver(L298) para evitar altas impedancias al arduino.

FUNCIONES DEL ARDUINO

- Serial.begin(velocidad): esta función configura el inicio de la comunicación serial y establece a una cierta velocidad.
- Serial.read():esta función hace una lectura en el bufer.
- Serial.available(): esta función verifica si hay algún dato en el bufer si lo hay es diferente de -1 y si no hay siempre estará en -1.

ARRAY

- ▶ Int labotec[8]={0,1,2,3,8,11,12,13}; forma de declarar un array de 8 elementos cuando uno quiere reducir el uso de códigos se requiere usar arreglos como este caso.
- Ejemplo: declara los 10 primeros pines digitales como salidad.

```
Int labotec[10]={0,1,2,3,4,5,6,7,8,9};
for(int i=0;i<10;i++){
  pinMode(labotec[i],OUTPUT);
}</pre>
```

```
Char dato;

if(Serial.available()>0){

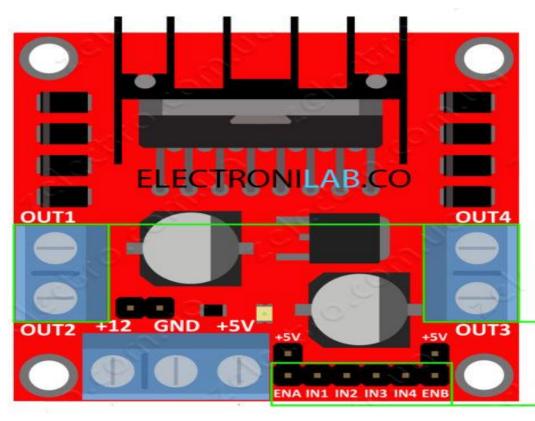
dato=Serial.read();
}
```

Este es el modo de leer un dato en el bufer una vez ya actualizado el dato se puede hacer diferentes acciones a gusto del programador.

TABLA DE OPERACIÓN DEL MOTOR

MOTOR 1		MOTOR2		
0	1	0	1	ADELANTE
0	1	0	0	DERECHA
0	0	0	1	ISQUIERDA
1	0	1	0	ATRAS
0	0	0	0	PARAR
1	1	1	1	PARAR

DRIVER L298N PARA MOTORES DC



Salidas inabilitadas



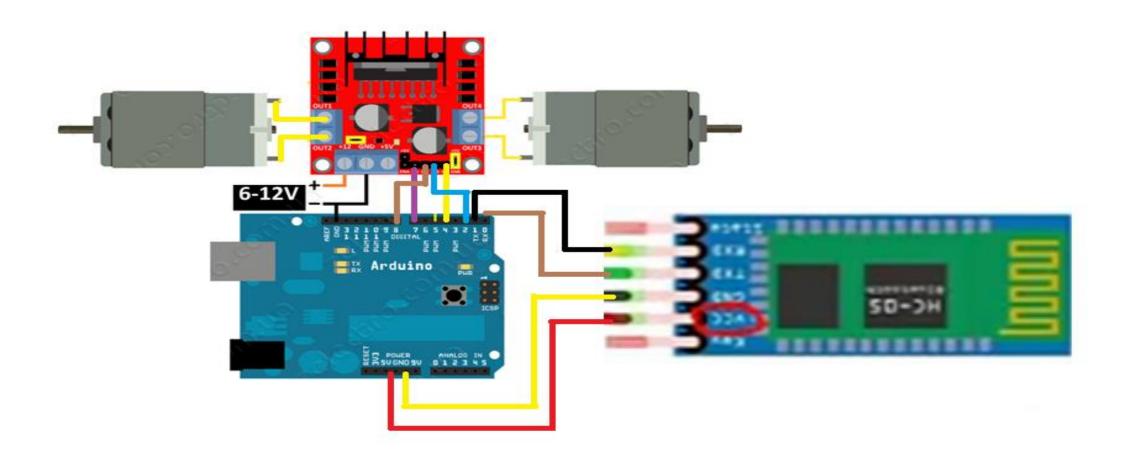
Salidas habilitadas



Salidas para motores

Terminales de control

DIAGRAMA DEL CIRCUITO



GRACIAS POR SU PARTICIPACION